## SISTEMAS BIOINSPIRADOS

MAGÍSTER EN INTELIGENCIA ARTIFICIAL

**JULIO-AGOSTO 2022** 

PROFESOR: RICARDO CONTRERAS A.

# SWARM INTELLIGENCE

INTELIGENCIA DE ENJAMBRE

# **CONSIDERACIONES GENERALES**

# EJEMPLOS CON INSECTOS DEL MUNDO REAL

#### **PROBLEMAS**

- Los sistemas de enjambre son difíciles de 'programar' ya que los problemas son a menudo difíciles de definir
  - Las soluciones son emergentes en los sistemas
  - Las soluciones son el resultado del comportamiento y las interacciones entre agentes individuales

## SOLUCIONES POSIBLES PARA CREAR SISTEMAS CON INTELIGENCIA DE ENJAMBRE

- Crear un catálogo de comportamientos colectivos ©
- Modelar cómo insectos sociales realizan tareas colectivamente
  - Usar el modelo como base para desarrollar alternativas de uso de la IA
  - Loa parámetros de un modelo pueden ser "ajustados" dentro de un "rango biológico relevante" o incluso agregando factores no biológicos al modelo

## ¿QUÉ ES SWARM INTELLIGENCE?

- Swarm Intelligence es la interacción local de muchos agentes simples para alcanzar una meta global
  - Emergencia
    - El comportamiento global único es consecuencia (surge de) la interacción entre muchos agentes
  - Stigmergy
    - Comunicación indirecta
      - Generalmente a través del ambiente

## PROPIEDADES DE SWARM INTELLIGENCE (INTELIGENCIA COLECTIVA)

- Agentes deben ser simples
- Comunicación indirecta entre agentes
- El comportamiento global puede ser emergente
  - No se necesita una programación local específica
- Comportamientos son robustos
  - Se require en el caso de ambientes impredecibles
- Los individuos no son importantes

## EL EJEMPLO TÍPICO

La búsqueda de alimento por parte de las hormigas exhibe inteligencia de enjambre

#### INGREDIENTES DE AUTOORGANIZACION

- Feedback Positivo
- Feedback Negativo
- Amplificación de Fluctuaciones aleatoriedad
- Dependencia de múltiples interacciones

#### FEEDBACK POSITIVO

El feedback positivo refuerza las buenas soluciones

- Las hormigas son capaces de atraer más ayuda cuando encuentran una fuente de alimentos
- A mayor cantidad de hormigas en un camino, aumenta el nivel de feromona y atrae aún más hormigas

#### FEEDBACK NEGATIVO

El feedback negative elimina las soluciones malas (o antiguas) de la memoria colectiva

- Decaimiento de la feromona
- Las fuentes de alimento distantes son las últimas en ser exploradas
  - La feromona tiene menos tiempo para deacer en soluciones cercanas

### **ALEATORIEDAD**

La aleatoriedad permite el surgimiento de nuevas soluciones

- Las decisions de las hormigas son aleatorias
  - Probabilidad de exploración
- Las fuentes de comida son encontradas aleatoriamente

#### INTERACCIONES MULTIPLES

Solamente a través de las interacciones de muchos individuos es possible encontrar una solución

- Una sola hormiga no puede buscar comida, la feromona decae muy rápido
- Se requieren muchas hormigas para mantener un rastro de feromona
- Más comida puede encontrarse más rápidamente

### EN RESUMEN (SWARM INTELLIGENCE)

- Es adecuado para encontrar soluciones que no requieren un control preciso respecto de cómo se alcanza el objetivo
- Necesita un número grande de agentes
- Los agentes pueden ser muy simples
- Los comportamientos son robustos

### PROPIEDADES DE LA AUTO-ORGANIZACIÓN

- Creación de estructuras
  - Nidos, búsqueda de caminos, u organización social
- Cambios resultan de la existencia de múltiples caminos de desarrollo
  - Fases coordinadas & no coordinadas
- Posible coexistencia de multiples estados estables
  - Dos fuentes de alimentos iguales

## TIPOS DE INTERACCION PARA INSECTOS SOCIALES

- Interacciones Directas
  - Intercambio de alimentos/líquidos, contacto visual, contacto químico (feromonas)

- Interacciones Indirectas (Stigmergy)
  - El comportamiento individual modifica el ambiente, el que a su vez modifica el comportamiento de otros individuos

#### **STIGMERGY**

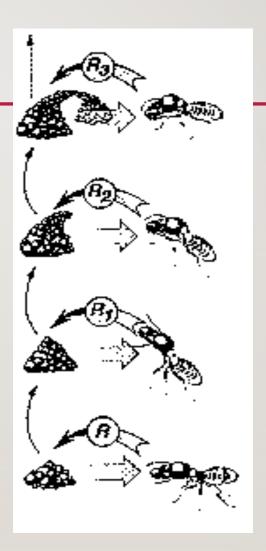
 Es un mecanismo de coordinación indirecta, a través del ambiente, entre agentes o acciones

• El principio de este concepto quiere decir que la traza dejada en el ambiente por una acción individual, estimula la realización de una acción exitosa, por el mismo agente, o uno diferente

Agentes que responden a las trazas en el ambiente refuerzan esos comportamientos

## **EJEMPLO DE STIGMERGY**

Construcción de pilares por termitas



### HORMIGAS, UNA MIRADA MAS CERCANA

- Ejemplos de insectos en el mundo real
- Teoría de Swarm Intelligence
- De insectos a algoritmos IA realistas
- Ejemplos de aplicaciones IA

### **INSECTOS SOCIALES**

- Los beneficios de la inteligencia de enjambre para la solución de problemas incluyen como características importantes el ser:
  - Flexibles
  - Robustos
  - Descentralizados
  - Auto-Organizados

## **ABEJAS**



### **ABEJAS**

Cooperación de la colonia

Regulación de la temperatura de la colmena

• Eficiencia a través de la epecialización: división del trabajo en la colonia

 Comunicación: Fuentes de alimentos son explotadas de acuerdo a su calidad y distancia de la colmena

### **AVISPAS**



### **AVISPAS**

- Recolectoras de pulpa, recolectoras de agua & constructoras
- Nidos complejos
  - Columnas horizontales
  - Coberturas protectoras
  - Chimenea para la entrada principal

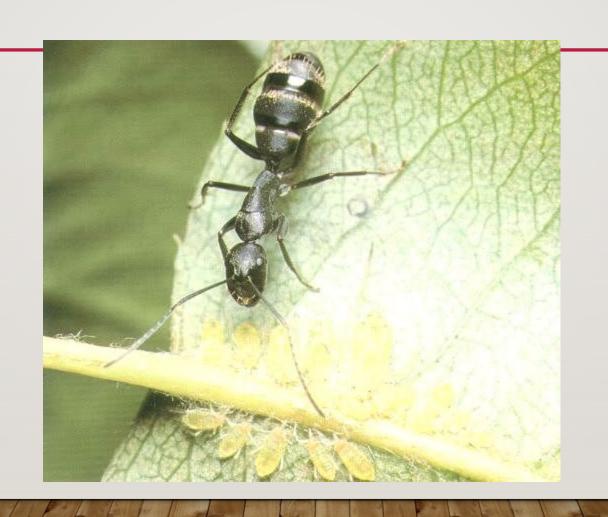
### **TERMITAS**



#### **TERMITAS**

- Paredes exteriores en forma de cono y ductos de ventilación
- Cámaras de crianza en la colmena central
- Respiraderos de enfriamiento en espiral
- Pilares de apoyo

### **HORMIGAS**



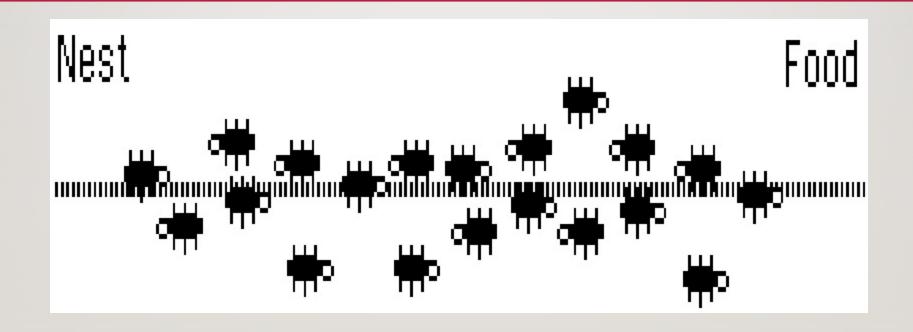
#### **HORMIGAS**

- Organización de caminos hacia y desde los sitios con alimentos dejando rastros de feromona
- Forman cadenas con sus cuerpos para crear puentes y recogen hojas manteniéndolas juntas
- División del trabajo entre hormigas mayores y hormigas jóvenes

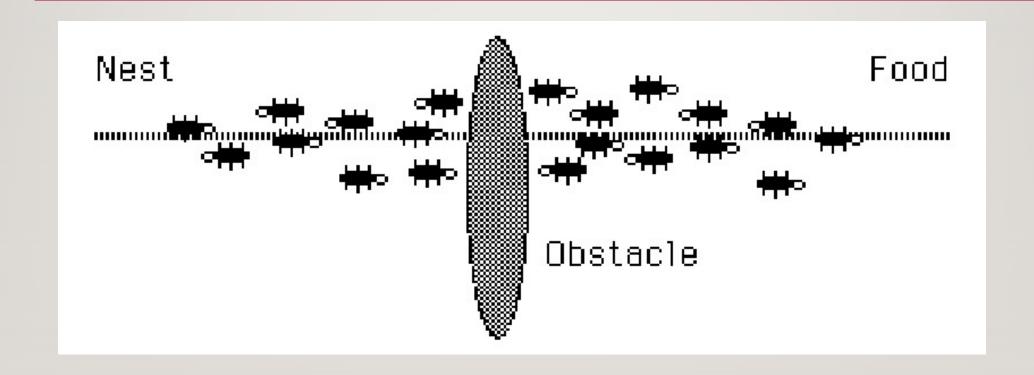
#### RESUMEN DE INSECTOS

- La complejidad y sofisticación de la Auto-Organización se lleva a cabo sin un líder claro
- Lo que aprendemos de los insectos sociales puede ser aplicado al campo del Diseño de Sistemas Inteligentes
- El modelamiento de los insectos sociales y su Auto-Organización puede ayudar a diseñar dispositivos distribuidos para la solución de problemas. Esto es lo que también se conoce como Sistemas de Swarm Intelligence

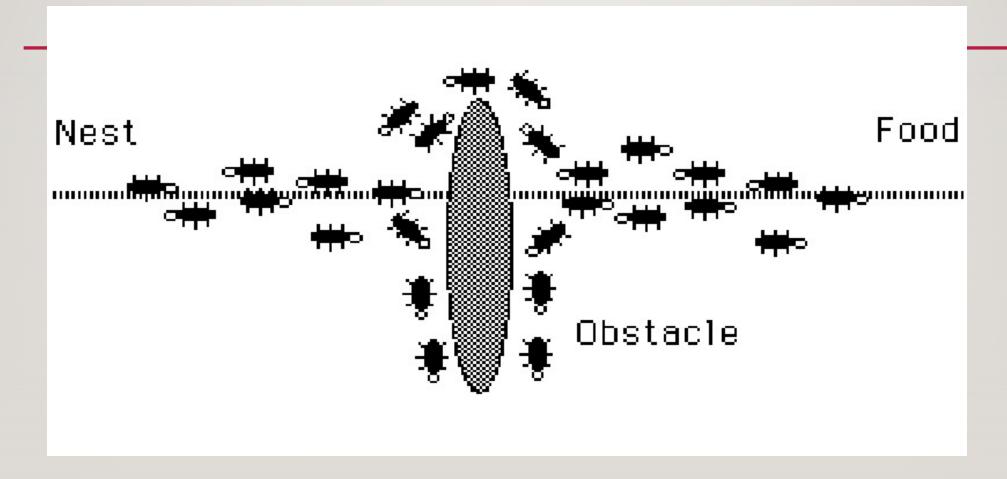
## UNA MIRADA AL COMPORTAMIENTO DE LAS HORMIGAS REALES



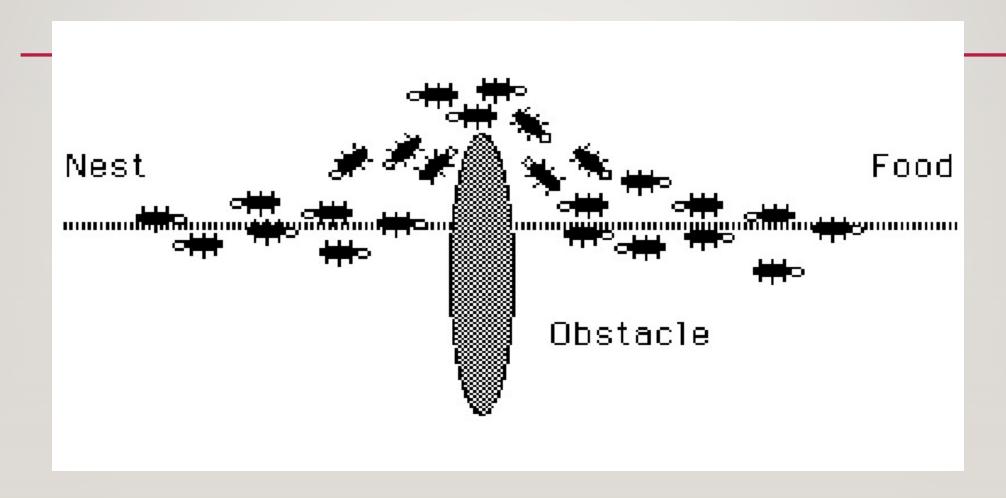
## INTERRUPCION DEL FLUJO



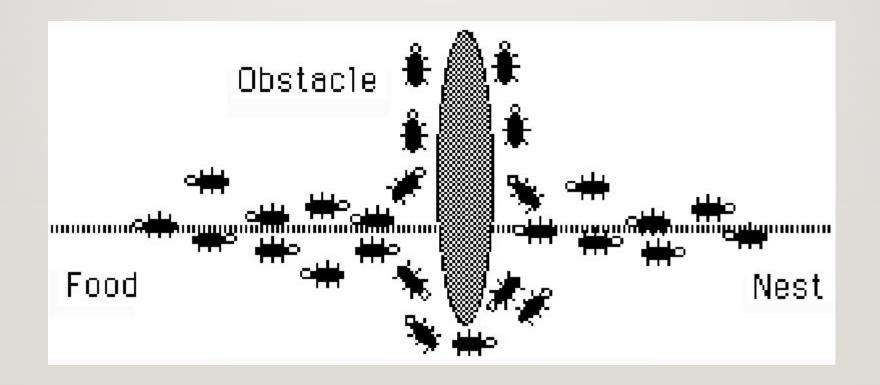
### ¡LASTRAYECTORIAS SE ALTERAN!



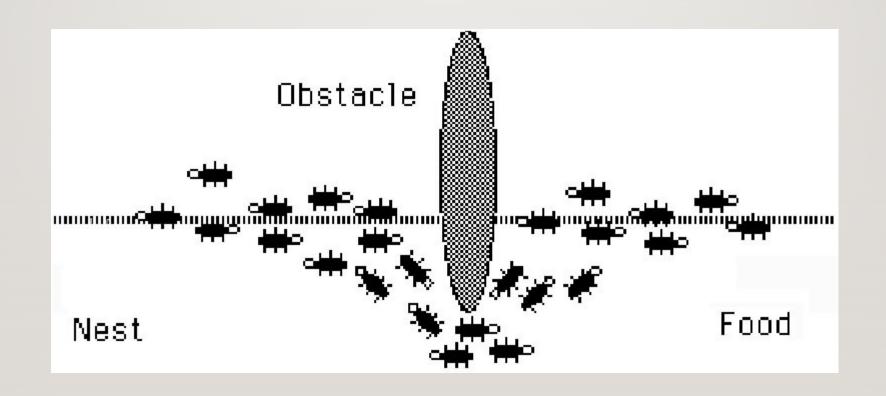
### Y SE GENERA UNA NUEVA RUTA MÁS CORTA



## LO QUE CORRESPONDE A UN COMPORTAMIENTO ADAPTATIVO



# ADAPTÁNDOSE A LOS CAMBIOS EN EL AMBIENTE



### **HORMIGAS** = **AGENTES**

- Stigmergy puede ser operacional
  - Coordinación por interacciones indirectas es más atractiva que la comunicación directa

• Stigmergy reduce (o elimina) las comunicaciones entre agentes

## DE INSECTOS A ALGORITMOS DE IA REALISTAS

## **DE HORMIGAS A ALGORITMOS**

- La información en la inteligencia de enjambre nos permite modelar:
  - Solución de problemas
  - Algoritmos
  - Aplicaciones del mundo real

## **MODELAMIENTO**

Observar el fenómeno

• Crear un modelo con inspiración biológica

• Explorar el modelo sin restricciones

## MODELAMIENTO (CONTINUACIÓN)

Crea una version simplificada de la realidad

• Los elementos cuantitativos observables se transforman en variables del modelo

• Otras variables (no visibles de manera destacada) constituyen conexiones

## **UN BUEN MODELO TIENE...**

- Parsimonia (simplicidad)
- Coherencia
- Refutabilidad
- Los valores de los parámetros corresponden a valores de sus contrapartes naturales

## PROBLEMA DEL VENDEDOR VIAJERO

Iniializar

Loop /\* a este nivel cada loop es una iteración \*/

Cada hormiga se posiciona en un nodo de partida.

Loop /\* a este nivel cada loop es un paso \*/

Cada hormiga aplica una regla de transición de estados para construer, incrementalmente una solución

y una regla de actualización de la feromona

Hasta que todas las hormigas hayan construido una solución

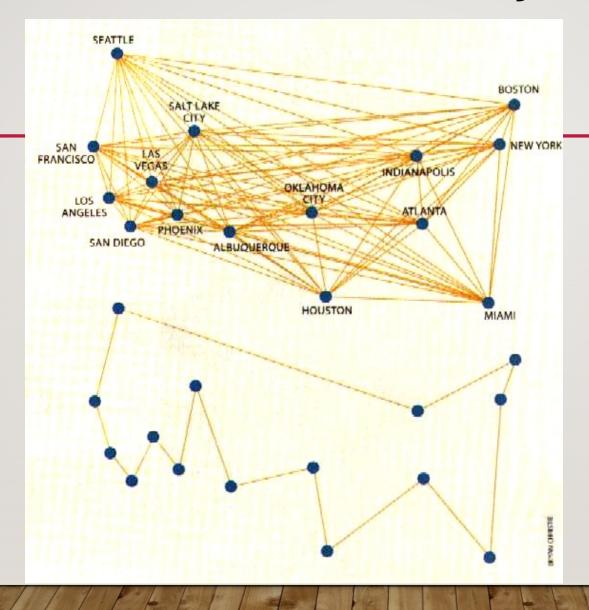
Se aplica, globalmente, una regla de actualización de la feromona global

Hasta\_Condición de término

M. Dorigo, L. M. Gambardella: ftp://iridia.ulb.ac.be/pub/mdorigo/journals/IJ.16-TEC97.US.pdf

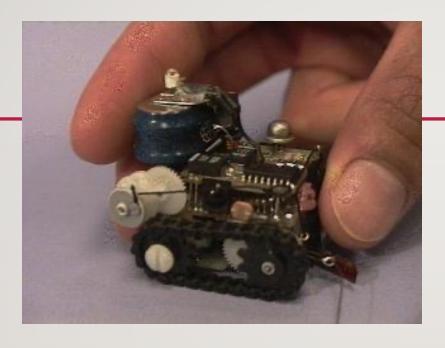
Ant Colony System: A Cooperative Learning Approach to the Traveling Salesman Problem

## HORMIGAS VENDEDORAS VIAJERAS



## BIENVENIDOS AL MUNDO REAL

## **ROBOTS**





- Realización de tareas colectivas
- No es necesario superponer algoritmos complejos
- Adaptables a ambientes cambiantes

#### REDES DE COMUNICACIONES

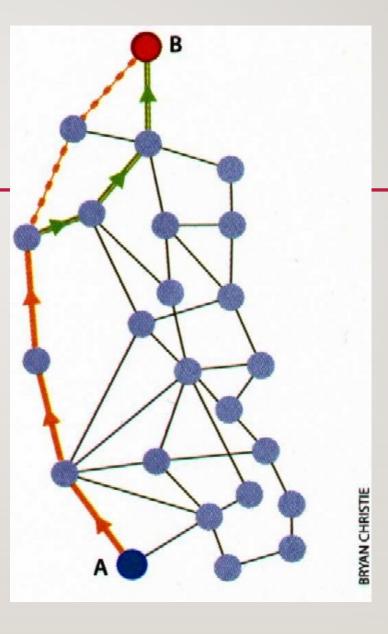
- Ruteamiento de paquetes a su destino en el tiempo más corto
- Similar al camino mínimo
- Se mantienen estadísticas sobre rutas previas (aprendizaje a partir de la experiencia)

• Ruta más corta

Congestión

Adaptabilidad

Flexibilidad





## Algoritmos de hormigas

## Un enfoque emergente



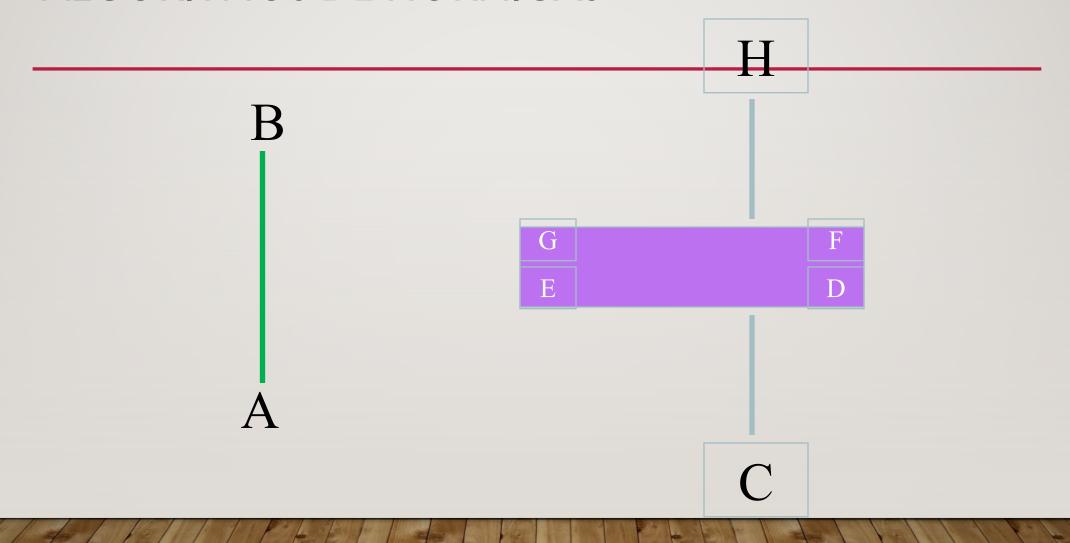


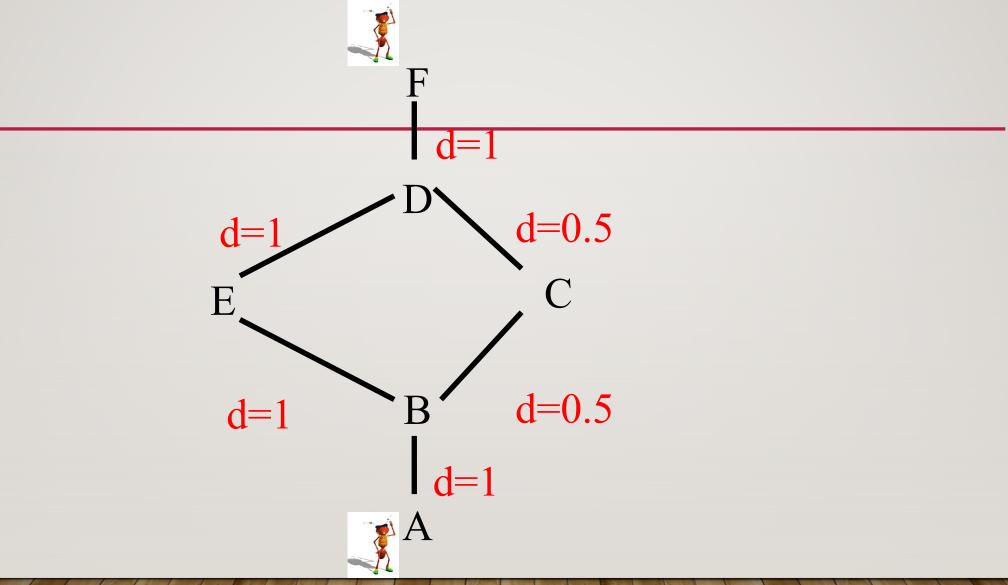
 Las hormigas son prácticamente ciegas, pero se las arreglan para encontrar los caminos a las fuentes de alimentación. ¿Cómo lo hacen?

 Estas observaciones inspiraron un nuevo tipo de algoritmos llamados ant algorithms (o ant systems).

• Son una aproximación basada en una población. En ese sentido son similares a los AGs.

• Existe una población de hormigas, donde cada hormiga busca una solución y luego se comunica con las otras hormigas.



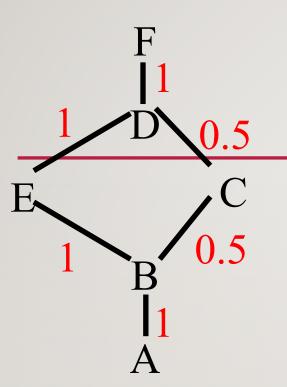


Tiempo, t, es discreto

En cada unidad de tiempo, una hormiga se mueve una distancia, *d* 

Una vez que la hormiga se mueve, deposita en el camino una unidad de feromona.

En *t*=0, no hay feromona en los arcos



16 hormigas van desde A - F y otras 16 se mueven desde F - A

En *t*=1 habrá 16 hormigas en B y16 hormigas en D.

En *t*=2 habrá 8 hormigas en D y 8 hormigas en B. Habrá 16 hormigas en E y 16 en C

Las intensidades en los arcos son:

$$FD = 16, AB = 16, BE = 8,$$
  
 $ED = 8, BC = 8 y CD = 8$ 

- Estamos interesados en explorar el espacio de búsqueda, no simplemente encontrar una ruta
- Debemos permitir que las hormigas exploren caminos y sigan los mejores caminos con alguna *probabilidad* proporcional a la intensidad del rastro de feromona
- No esperamos que sigan simplemente una ruta con la mayor cantidad de feromona, ya que llegaríamos a una ruta sub-óptima

- La probabilidad de que una hormiga siga cierta ruta es una función, no solamente de la intensidad de feromona sino también de una función que refleja lo que la hormiga ve (visibilidad)
- El rastro de feromona no es eterno..., se necesita un proceso de evaporación.

• Al inicio del algoritmo se coloca una hormiga en cada ciudad

 Variaciones de esta estrategia fueron chequeadas por Dorigo

- El tiempo, t, es discreto. t(0) marca el inicio del algoritmo. En t+1 cada hormiga se habrá desplazado a una nueva ciudad
- Suponiendo que el TSP se representa por un grafo totalmente conexo, cada arco tiene una intensidad del rastro. Esto representa el rastro de feromona dejado por las hormigas
- Se denota por  $T_{i,j}(t)$  a la intensidad del rastro de feromona en el arco (i,j) en el tiempo t

- Cuando una hormiga "decide" a qué ciudad se moverá, lo hace en base a una probabilidad basada en la distancia a esa ciudad y la intensidad de feromona en el arco que las conecta
- La distancia a la próxima ciudad se conoce como la visibilidad,  $n_{ij}$ , y se define como  $1/d_{ij}$ , donde, d, es la distancia entre las ciudades i y j.

- En cada unidad de tiempo se produce una evaporación
- La cantidad de evaporación, p, es un valor entre 0 y 1

- Para evitar que las hormigas entren en loop, se utiliza una estructura de datos Tabú
- Esto evita que las hormigas vuelvan a pasar por ciudades que ya han visitado.
- $Tabu_k$  se define como la lista para la k-ésima hormiga y contiene todas las ciudades que ya han sido visitadas

• Después de cada recorrido de una hormiga, se actualiza cada arco:

$$T_{ij}(t+n) = p \cdot T_{ij}(t) + \Delta T_{ij}$$

- Travelling Salesman Problem (TSP)
- Ruteamiento vehicular
- Stock Cutting

#### ALGORITMOS DE HORMIGAS - APLICACIONES

 Marco Dorigo, maniene una página web dedicada a este tema:

http://iridia.ulb.ac.be/~mdorigo/ACO/ACO.html

• Contiene información sobre algoritmos y links a los artículos relevantes publicados sobre este tema.

## PROXIMA SEMANA

- Swarm Intelligence
  - Abejas artificiales